⑩日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

⑫ 公 開 特 許 公 報(A) 平2-63439

®Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

④公開 平成2年(1990)3月2日

A 61 B 6/00 H 04 N 5/325 3 3 3 8119-4C

> 8119-4C A 61 B

S :× 3 5 0

6/00 審査請求 有

発明の数 2 (全21頁)

X線画像サプトラクションの方法 60発明の名称

> 類 平1-103625 ②特

願 昭58(1983) 4月26日 四出

願 昭58-72323の分割 63特

201982年4月26日30米国(US)30371,683 優先権主張

ギヤリイ・シルベスタ 和発 明 者

アメリカ合衆国、ウイスコンシン州、ハートランド、ベツ ー・キーズ

ト・アン・ドライブ、エヌ68 ダブリユ30579

アメリカ合衆国、ウイスコンシン州、ドウスマン、ヒドウ トーマス・ウエイン・ 明 者

ン・パレイ・ドライブ、33499番

アメリカ合衆国、12305、ニユヨーク州、スケネクタデ 包出 願 ゼネラル・エレクトリ 人

イ、リバーロード、1番

ツク・カンパニイ

弁理士 生沼 徳二 個代 理 人

最終頁に続く

/ 発明の名称

X 線画像サブトラクションの方法とと英間

2. 特許請求の範囲

(1) X線造影剤が人体の領域に入る前の造影前 X線露出を行なりと共に、該造影剤が前記領域に 入つた後の造影時露出を行ない、何れかの順序で 低及び高の平均エネルギX線ビームを用いて対の 露出を順次行ない、露出によつて得られた画像が テレビジョン・カメラのターゲット上に形成され、 **該ターゲットを走査して読出すことによつて得ら** れたアナログ・ビデオ信号が、ノフレームを構成 する画素を表わすディジタル対数データに変換さ れる様にして、人体の領域の中に含まれるX憩途 影剤によつて限定された人体の領域の可視像を作 る方法に於て、(a)/対の低エネルギ及び高エネル 半の造影前又麒舞出の内の選ばれた一方を行ない、 該舞出が終つた後、前記ターゲットを順次走査様 式で読出して、その結果得られる画像フレームに ついてのディジタル画素データを第1の記憶装置

に記憶し、 放読出しが完了した後、前記/対の内 の他方の露出を行なつて、該露出が終了した後、 前記ターゲットを順次走査様式で競出して、その 結果得られる画像フレームについてのディジタル 面素データを第2の記憶装置に記憶し、(b)/対の 低エネルギ及び高エネルギの造影時露出の内の選 はれた一方を行なつて、前記ターゲットを順次走 夜様式で読出すと同時に、との画像フレームにつ いてのディジタル画素データを、同じエネルギで 得られた造影前の画像についての記憶されている 対応するディジタル面素データと放算によつて組 合せ、その結果得られた差像データを第3の記憶 装置に記憶し、(c)第3の記憶装置を読出して前記 差像データを、同じ高又は低のX額エネルギを用 い て得られた経時サブトラクション像の / つとし て大容量記憶装置に記憶し、(d)前記対の低エネル ギ及び高エネルギの造影時属出の内の他方を行な つて、前記ターゲットを順次走査様式で読出すと 同時に、との画像フレームについてのディジタル ・データを、同じエネルギで得られた造影前の画

12/12/05, EAST Version: 2.0.1.4

- (2) 特許請求の範囲(1)に記載した方法に於て、 前記第3の記憶装置にある経時サブトラクション 像のディジタル・データが毎回飛越し様式で読出 され、該データが対応するアナログ・ビデオ信号 に変換され、その後前記大容量記憶装置に記憶さ れる方法。
 - (3) 特許請求の範囲(1)又は(2)に記載した方法に

ルギの露出が行なわれるよりも少なくとも/テレビジョン・フレームだけ前に前記ターゲットを消すことを含む方法。

- (8) 特許請求の範囲(1)に記載した方法に於て、 経時サプトラクション像の中に軟らかい組織の動 きによるアーチファクトがあれば、それを相殺す

於て、密に相次ぐ低エネルギ及び高エネルギの追加の対の造影時露出を行なつて、低エネルギ経時サブトラクション像データの組と高エネルギ経時サブトラクション像データの組とから成る系列を前記大容量記憶装置に記憶する為に発生することを含む方法。

- (4) 特許請求の範囲(1)又は(2)に記載した方法に 於て、低エネルギ経時サブトラクション像データ が前記第3の記憶装置から読出されている時に、 それを使つてテレビジョン手段を駆動し、該低エ ネルギ経時サブトラクション像を表示する工程を 含む方法。
- (5) 特許請求の範囲(3)に記載した方法に於て、 大容量配憶装置に記憶された一連の低エネルギ経 時サブトラクション像データの組を使つてテレビ ジョン手段を駆動し、低エネルギ経時サブトラク ション像を相次いで表示する工程を含む方法。
- (6) 特許請求の範囲(I)に記載した方法に於て、 一方のX線エネルギの罵出によつて得られた前記 ターゲットの画像を読出した後、他方のX線エネ

る混成サブトラクションを行なり工程を含み、飲 工程は、配憶装置から低エネルギ経時サブトラク ション像を表わすノフレームの画素データを検索 して、眩データに係数 k_Lを乗じ、 記憶装置から 高エネルギ経時サブトラクション像を表わす/フ レームの画素データを検索して該データに係数kh を乗じ、前記乗算の後、前記低エネルギ及び高エ ネルギの経時サブトラクション像の内の一方につ いてのデータを他方についてのデータから最終的 に波算して、最終差像フレームの画素データを発 生し、とのデータを使つてテレビジョン手段を駆 動して最終像を表示することから成り、 kz及び kg の値は、最終的な滅算によつて、軟らかい組織の 動きによるアーチファクトが相殺されて、造影剤 によつて限定された領域が残る様に選ばれている 方法。

(9) 特許請求の範囲(8)に記載した方法に於て、 軟らかい組織のアーチファクトの相殺を最適にす る工程を含み、との為、前記最終像が表示された 後、選ばれた低エネルギ経時サブトラクション像 及び選ばれた高エネルギ経時サブトラクション像のデータの内の一方又は他方又は両方に、最初に使った値とは異なる値を持つ係数を乗じて最終像を表示し、軟らかい組織のアーチファクトの相殺が改善されたかどりかを判定することを含む方法。

転送して、この処理装置によつて低エネルギの面素データに係数k_Lを乗ずると共に高エネルギ面素データに係数k_hを乗じ、一方のフレームの面像データの面素を他方の対応する面素から減算して、最終データを使つてテレビジョン手段を駆動して最終データを使つてテレビジョン手段を駆動して最終を表示することから成り、k_L及びk_hの位は、最終的な減算によつて軟らかい組織の動きによるアーチファクトが相殺されて、造影剤によつて限定れた領域が残る様に選ばれている方法。

(11) 特許請求の範囲(I) に配散した方法に於て、 軟らか、組織によるアーチファクトの相殺を最近 にする工程を含み、この為、前記最終像を表示した 後、選ばれた低エネルギ経時サブトラクブ 像のデータと選ばれた高エネルギ経時サブトラク ション像のデータの内の一方又は他方又は 最初に使つた値とは異なる値を持つ係数を乗 最終像を表示して、軟らかい組織によるアーチる となきな方法。

(12) X 搬造影剤が人体の成る領域に入る前の造 影前又線露出を行ない、造影剤が該領域に入つた 後の造影時露出を行ない、何れかの順序で低及び 高の平均エネルギX線ビームを用いて対の露出を 順次行ない、露出によつて得られた画像フレーム がテレビジョン・カメラのターゲット上に形成さ れ、該ターゲットを走査して読出すことによつて 得られたアナログ・ビデオ信号をノフレームを構 成する画素を表わすディジタル対数データに変換 するととにより、人体の中に含まれるX線造影剤 によつて限定された人体の領域の可視像を作る方 法に於て、(a)低X線エネルギの造影前露出を行た い、統くフレーム時間の間に、前記ターゲットを **順次走査様式で読出して、該画像フレームに対す** るディジタル画素データを低エネルギ造影前マス ク像として第/の記憶装置に記憶し、(6)前記低エ ネルギの造影前露出を行なり前又は後に、その前 の露出のターゲットの読出しが完了してから短い 時間の後に、高エネルギの造影前露出を行ない、 統くフレーム時間の間に、前記ターゲットを順次

走査様式で読出して、該面像フレームに対するデ ィジタル画案データを高エネルギ造影前マスク像 として第2の配憶装置に配憶し、(c)低エネルギの 生の造影時露出を行なつて、続くフレーム時間の 間に、前記ターゲットを順次走査様式で読出し、 との読出しの間、前記生の低エネルギの造影時デ ィジタル画案データを、第/の記憶装置に記憶さ れている対応する低エネルギの造影的画素データ から波算し、その結果得られるデータを、軟らか い組織の動きによるアーチファクトがあるとすれ は、それ以外の2つの画像に共通な略全てのもの が減算によつて消えて、実質的に造影剤によつて 限定された領域だけが残る様な低エネルギ経時サ ブトラクション像データとして、順次走査形式で 第3の記憶装置に記憶し、(d)前記低エネルギの造 影時露出を行なり前又は後に、生の高エネルギの 造影時露出を行ない、との露出時間の間に、飛越 し走査様式で第3の記憶装置から低エネルギ経時 サプトラクション像を読出してそれを大容量記憶 装置に記憶し、高エネルギの造影時露出に絞くフ

レーム時間の間に、前記ターゲットを順次走査様 式で読出して、その結果得られるディジタル面素 データが発生されている間、それを、前配第2の 記憶装置に記憶されている高エネルギの造影前画 像の対応するディジタル面素データから減算して、 その結果のデータを、軟らかい組織の動きによる アーチファクトがあるとすれば、それ以外の2つ の画像に共通な略全てのものが波算によつて消え 且つ実質的に造影剤によつて限定された領域だけ が残る様な高エネルギ経時サブトラクション像と して、順次走査形式で第4の記憶装置に記憶し、 (e)前記第3の記憶装置から飛越し走査様式で低工 ネルギ経時サブトラクション像データを処理手段 に読出すと同時に、前記第4の配憶装置から飛越 し走査様式で高エネルギ経時サブトラクション像 データを処理手段に読出し、該処理手段により低 エネルギ画像データに係数kgを乗ずると共に高工 ネルギ面像データに係数kh を乗じて、軟らかい組 職を相殺する様に修正された2組のデータを発生 し、(f)前記乗算工程の後、一方の組を他方の組か

ら滅算して、その結果得られたデータを選成サブトラクション像として大容量配憶装置に記憶する 工程から成る可視像を作る方法。

(13) 特許請求の範囲似に記載した方法にただて、追加の混成サブトラクション像を求めるコョンはを含み、該工程は、/つの混成サブトラクと混成サブトラクとはな置に記憶された後、前配体データを前配第/の配憶装置に保持し、前面をデータを前配第/の配憶装置に保持し、心臓をであるとなが、のには要量に保持し、心臓をであるとのででは、がいるとのでは、前に大容量には、前に大容量には、がいるととから成る方法。

(4) 特許請求の範囲(2)又は(3)に記載した方法に 於て、前記低エネルギ経時サブトラクション像デ ータを飛越し形式で読出して大容量記憶装置に記

僚する間、該データを同時に用いて、低エネルギ 経時サブトラクション像をテレビジョン・スクリ - ンに表示することを含む方法。

(5) 特許請求の範囲(2)又は(3)に記載した方法に 於て、一方のエネルギの罵出によつて得られた前 記ターゲット上の画像を読出した後、他方の X 線 エネルギの罵出を行なりよりも少なくとも / テレ ビジョン・フレームだけ前に前記ターゲットを消 すととを含む方法。

 戦したディジタル・データの組をアナログ・ビデオ信号に変換する手段と、何酸ビデオ信号を記憶 する手段とを有する可視像を作る装置。

3 発明の詳細な説明

この発明はX譲画像サブトラクション方法 並びにこの方法を実施する装置に関する。

画像に共通な全ての軟らかい組織並びに骨構造を相殺し又は滅算して除き、こりして造影剤を含む血管が一層よく見える様にする。 この方法は、造影前画像と造影時画像の間に或る時間経過がある為、経時サブトラクション・イメージング方法と普通呼ばれる。 経時サブトラクション方法を実施する/形式の装置が、米国特許第4204225号に記載されている。

経時サブトラクション方法に伴り/つの問題は主に軟らかい組織の動きの為、マスク像と造影時像の間の整合が実質的に失われることがあることである。 2つの記憶された面像の間で軟らかい組織又は他の何かが動くと、サブトラクション像即ち差像にぼけ又はアーチファクト(artifact)が生じ、造影剤を含む血管の所錠の画像が歪み又は消されることになる。

経時サブトラクションでは、普通は無意識的 に動かない骨の相殺又は滅算は良好に行なりこと が出来る場合が多いが、のみ下し、息づかい、ぜ ん動、及び血管の膨張と収縮の様な組織の不随意

て別の画像を撮影する。 普通の組織の検査では、 造影剤が全くない状態で、2つの画像を撮影する ことが出来る。 血管造影法の検査では、血管内 に沃案化化合物の様なX線造影剤が存在する時に 2つの画像を求める。

どの場合も、平均エネルギが高いときの画像の素データを平均エネルギが低いときの画像のデータから波算して、差像が残る様にする。 放算の前、軟らかい組織を相殺する様に、データに 種々の重みをかけ、又は倍率をかけるのが普通である。 データは骨も少なくする様に倍率をかけることが出来る。 然し、血管造影法による検査で実際に見ようとする沃素化造影剤の大部分をも除去せずに、骨構造を除去し又は相殺することは出来ない。

イメージ・インテンシファイヤを用いてデータを収集した時、幾つかの影響により、サブトラクション像すなわち差像に明るさの非一様性も生ずる。 インテンシファイヤの入力優先スクリーンの或る区域から他の区域への光の拡散又は帰還

の動きによつて、或るアーチファクト又は整合外 れが起ることがある。

別の画像サブトラクション方法はエネルギ・ サブトラクションと呼ばれるものである。 エネ ルギ・サブトラクションは、人体又は任意の材料 によるX線波表がX線エネルギに依存した現象で あり、このエネルギ依存性が平均の原子番号が異 なる材料では異なつているととに基づいている。 エネルギ・サブトラクション方法では、人体の中 の関心領域のX線画像を、X線管に公称低キロボー ルト(kV)を印加して求め、こうして身体を介し て投射されるビームが、低い平均エネルギを持つ 帯域内のエネルギ・スペクトル分布を持つ様にす ディジタル形像光透視法では、X線イメー ジ・インテンシファイヤ管を使つて面像を求め、 それをビデオ・カメラで見るととにより、カメラ の信号をディジタル化し、画像フレームとして貯 献する。 比較的低エネルギの画像を求めた後、 X線管に相対的に一層高い kV を印加して、その 結果一層高い平均エネルギのスペクトル帯を用い

により、ヘイズ (haze)に似たベール状のギラつきが生ずる。 幅の広い X 線ビームの X 線が、 X 線 通路の間で、エネルギ依存性をもつて身体の組織によって散乱されるととも、画像のコントラストを失り原因になる。 イメージ・インテンシファイヤの入力発光体で積々のエネルギの X 線が差別的に検出されるととによつても、明るさの付加的な非一様性を生ずる。 このどの現象もエネルギ・サブトラクション法だけでは完全になくすことが出来ない。

属出を行なりのに平均X線エネルギが低低並びに高のスペクトル帯を用いる改良された混成出頭にトラクション方法が、/98/年3月5日に出頭をトラクション方法が、/98/年3月5日に出頭を日本の海域を開発されている。 このでは、エネルギ・サブトラクションでは、2つの相異なる平のは、サブトラクションでは、2つの相異なる平のは、カーボルトを印加してX線面像を撮影し、人体のボルトを印加してX線面像を撮影し、人体のボルトを印加してX線面像を撮影し、人体のボルトを印加してX線面像を撮影し、人体のボルトを印加してX線面像を撮影し、人体のボルトを印加してX線面像を撮影し、人体

な不均質な物体内の軟らかい組織による信号を抑 圧する様な形で、画像が組合される。

とゝで、低及び高の平均エネルギ又はエネル ギ・スペクトル帯を持つX線ビームは穏々の方法 て得られるととに注意されたい。 X 線管に一定のキロポルト(kV)を印加し、交互 に2種類の異なるフィルタをピーム中に介在配置 することである。 / つのフィルタはX級ビーム を軟らかくするものであり、即ち、低エネルギの 平均エネルギ帯より高い高エネルギ・スペクトル を除去するものである。 典型的には、所望の低 エネルギ・スペクトル帯が決定され、k-エッジ より低いX線エネルギの所で減衰が比較的小さく、 k - エッジより高いエネルギに対して波袞が大き いフィルタを選んで、とういう高エネルギ・スペ クトルを除去する。 セリゥム又はエルビゥムの 様を希土類元素で作られたフィルタがその例であ る。 他方のフィルタは高エネルギ・ピームを硬 くするもので、低エネルギ帯を強く滅衰させ又は 吸収する材料で構成される。 との為、高エネル

抑圧され且つ骨構造が残る様なマスク像を発生す 次に、静脈注射した沃素化化合物又はその 他のX線造影剤が関心領域内の血管に到達した時、 /対の高及び低エネルギのX線画像に対するデー タを求める。 との/対の画像に対するデータは、 最初の/対の画像で使われたのと同じ一定の重み 係数の作用を受け、そしてとの対の一方の画像を 他方から滅算して、この結果得られた造影時画像 が、骨構造と造影剤を含む血管とを表わすデータ を持つ様にする。 混成サブトラクションの最終 工程は、2重エネルギの造影時画像を2重エネル 半の造影前マスク像から被算して、骨構造を抑圧 又は相殺し、造影剤を含む血管だけを分離すると とである。 経時サブトラクション方法のみの場 合に軟べた混成サブトラクション方法の主な利点 は、両方の2重エネルギ面像で軟らかい組織が抑 圧され又は相殺されている為、軟らかい組織の動 さによるアーチファクトの影響が少なくなること である。

混成サプトラクション方法は、マスク像を求

ギ・スペクトル・フィルタは、例えばアルミニゥ ム、銅叉は真魚にすることが出来る。

低及び高の平均エネルギを持つX線ビームを 発生する別の方法は、X線管に印加される電圧を 低レベルと高レベルの間で切換えるものである。 更に別の方法は、X線管に印加する電圧を切換える ると共に、それに応じてフィルタを切換えるもの である。 これが好ましい方法である。

混成サブトラクションでは、最初に平均エネルギが低のX線ビーム(以下低エネルギ・スペクトル帯と呼ぶ)を人体を投射し、次いで、静脈注射したX線造影剤がないで、静脈注射したX線造影剤がないで、静脈では、血管に入りのある解剖学的な領域内の血管に入り、では、中均エネルギが一層高スネルギ・マスク像をでは、エネルギ・ピーム又は高エネルギ・マスク像を立て、中がよりを投射することにで得られた。道当などによる。 2種類のエネルギで得られた。道当などによるのは重みをかけられては重みをかけられては重みをかいとるの後波算されて、軟らかい組織の変化による信

めてから造影時画像を求めるまでの時間の間に動いたかも知れないものを除去するには良い方法である。 然し、単に造影時画像を造影前マスク像から減算する普通の経時サブトラクションのに経時サブトラクション像(経時サブトラクションによる差像)よりも信号対雑音比(SNR)が一階良いので、経時サブトラクション像を使うことが出来る。 SNRが一層高いと、表示される画像は所定の雑音レベルに於けるコントラストが一層よくなる。

人体によるX線ビームの散乱も考慮される。 画像の散乱はX線ビームのエネルギ、ビーム通路 の長さ並びに透過する物体の密度に関係する。混 成サブトラクション方法では、広い断面積を持つ X線ビームを使りことによる散乱は、この散乱が エネルギ・サブトラクションを行り各対の画像に 対して略同じであるから、あまり問題にならない。 従つて、対の画像を滅算する時(差像を求める時)、 画像の明るさの非一様性に対する散乱の影響は減 算によつてなくなる。

繰返して云えば、ディジタル形混成後光透視 法は、軟らかい組織の動きに影響されず、骨を実 効的に相殺し、X線イメージ・インテンシファイ ヤ並びにビデオ・カメラに於ける散乱並びにその 他の非直線的な影響を第/次的に除去すると云り 利点がある。

この発明の主な目的は、ディジタル形混成サブトラクション方法並びにディジタル形経時サブトラクション方法を高速に且つ正確に同時に実施する装置を提供することである。

別の目的は、経時サブトラクション又は混成サブトラクションに基づく登像を随意選択によつて要示するととである。 云い換えれば、 この発明の装置並びに方法は、 利用者が経時サブトラクション像を表示することが出来る様にし、 動き又はその他のアーチファクトの為に画像の品質が低下している様に見えた場合、 混成サブトラクション像を検索して表示することが出来る様にする。

データを記憶されている高エネルギの造影前面像から減算し、その整像を高エネルギ経時サブトラクション像として記憶する。 次に、混成サブトラクション像を得る為、低及び高エネルギの経時サブトラクション像に適当な係数を倍率として乗じ、減算して、混成サブトラクション像として記憶し、表示し又はその両方を行なり。

との発明の上に述べた特徴並びにその他の更に特定の特徴がどの様に達成されるかは、次に図面について登光透視装置で多重又は混成ディジタル・サブトラクション並びに経時サブトラクションを行なうこの発明の装置の図示の実施例を説明する所から明らかになろう。

ディジタル形盤光透視法でX線画像を求めるのに必要な装置が、第/図の左側領域に示されている。 患者は楕円10 で示す。 患者の骨構造が11 と記した形によつて示されている。 腎臓の動脈、類動脈又は大動脈の様な血管を12 に示してあり、これは骨構造と同じ視野の中にあるものとして示してある。 勿論、この発明の最終的

この発明の/実施例では、低エネルギの造影的面像データ並びに低X線エネルギの造影時面像データを記憶装置又は磁気記憶鉄質に記憶して、 信号のデータを減算して、信号対雑音比の高い 程時サブトラクション像を得られる様にする。利用者の随意選択により、 画像を収集した後、 再処理様式で、記憶されたデータを使つて混成サブトラクション像を発生する。 この時、 低及び高エネルギ画像に対する係数又は重み係数の組合され、動きによるアーチックトをなくすと共に、 を相段 は 最適にすることが出来る。

この発明の別の実施例では、基本的には、低エネルギ面像及び高エネルギの造影前面像を収集し、そのデータを別々に記憶装置に記憶する。 次に、低エネルギの生の造影時面像を撮影し、そのデータを実時間で、記憶されている低エネルギの造影前面像データから減算し、差像を低エネルギ 経時サブトラクション像として記憶する。 同様に、高エネルギの生の造影時面像を撮影し、その

な目的は、血管が骨の上叉は下に重なり、動き易い軟らかい組織によつて囲まれていても、 矢索化合物の存液の様なX線造影剤で充たされた時の血管を見える様にすることである。

X 練管 13 を使つてX 線露出を行なう。 X 線管は普通の陽極又はターゲット14と電子ビー ム放出フィラメント又は陰極14[']とを有する。X 融管電源 15 が近昇変圧器及び整流器の様を部品 を持つていて、陽極 14 及び陰極 14′の間に高い キロポルトを印加して、ターゲット 14 から X 線 光子のビームを放出し、患者を介してX線露出を X級管電源に対する制御装置がX級制 行たり。 御装置を表わすブロック 16 で示されている。ホ ストCPUシステム制御器 17 が、図に示してな い或る同期及びタイミング回路と共に、装置のタ イミング並びに同期作用を行なり。 ホスト CPUシステム 制御器 17はアドレス/データ母憩 85 を持ち、とれが制御器を入出力(I/O)イン ターフェイス 84 と結合する。 院出専用記憶袋 置(ROM)86及び即時呼出し記憶装置(RAM)

87 が母線に結合されている。 制御器は後で脱 と ゝでは、ホスト CPU システム制御 器 17 が適当を時刻に I/O インターフェイス 84 及び母線 18 を介して信号を供給し、その結果X 般制御装置がX線管電源が低いキロポルト (kV) 又は高いキロボルトをX憩管の陽極 14 と陰極 14′の間に印加する様にする。 印加される各々 のキロボルトで、X線光子エネルギのスペクトル 分布を持つビームが発生される。 即ち、とゝで は、低い平均エネルギを表わすのに低 kV を用い、 比較的高い平均エネルギを表わすのに高kVを用 いる。 例として云うと、ディジタル形盤光透視 法では、典型的な低平均エネルギのX額光子スペ クトルは、60万至85キロボルトの範囲内のX線 管ビーク・キロボルトの印加に対応し、典型的な 高のピーク・キロポルトは / 30 万至 / 45 キロポ ルトの範囲内である。 X級管の電流レベル並び にX線ビームの強度は典型的にはX線撮影法で用 いられる値である。 高エネルギ叉は低エネルギ ご のビームのX級重出の期間又は持続時間は、例と

して云うと、典型的には4乃至400ms の範囲内であるが、これに制約されない。 例としての2 重キロポルト並びにそれに伴う2重エネルギのX 線電源が、1980年11月18日に出願された係属 中の米国特許出願通し番号第208,095号に記載 されている。

ディジタル形を光透視法では、回転フィルタ 円板 19 を X 線頭 13 と恵者 10 の間に介在配置 して、低エネルギの X 線ビームを発生する時は一 層の スペクトル帯を P 放して除くと共に、一層 高いエネルギの X 線ビームを 発生する時は、一層 低いスペクトル部分を P 放して除く ことが好ましい。 これは、低及び高エネルギ・ビームの間の スペクトル分布の違いを 最大にする為に行なわれる。 円板 19 の両半分は LO(低)及び H I(高) と記されている。 夫々のフィルタの組成の例は 前に説明した。

第/図で、高エネルギ又は低エネルギのX線 露出が行なわれている間に、患者10から出て来 るX線画像を含むビームが、普通の電子式X線イ

メージ・インテンシファイヤ 20 の様な画素受容体に入る。 X線線量は、前に説明したサブトラクション方法に用いられる典型的なX線撮影レベルであり、これに較べて優光透視法では一層低い線量レベルが使われる。

インテンシファイヤ 20 は彎曲した光電陰極 21 を持ち、とれがX線画像を螢光像に変換し、 その後電子像に変換する。 との電子像が発光体 スクリーン 22 に集束される。 発光体スクリー ンが電子像を光像に変換する。 テレビジョン・ カメラ又はピデオ・カメラ 23 がスクリーン 22 に焦点を合せている。 光像をカメラが変換する ことによつて得られたアナログ・ビデオ信号がケ - ブル 24 を介してアナログ多重化器 (MUX)27 の一方の入力に出力される。 との多重化器の出 力は線 26 を介してアナログ・ディジタル変換器 (ADC) 25 の入力に結合される。 との発明で は、ビデオ・カメラのターゲット(図に示してた い)を順次走査様式でフレーム毎に走査し又は説 出す。 即ち、60Hzの電力線路周波数を基本と

するテレビション方式では、ビデオ・カメラの画像フレームが1/30秒すなわち約33msで読出され、又は走査される。 ビデオ・カメラの走査ビームは、X線露出の間消去されており、露出が完了する後まで、読出し又は走査を行なわない。ビデオ・カメラの動作様式並びに特性について更に詳しいことは、1981年1/月/3日に出願された係属中の米国特許出願通し番号第321,007号を参照されたい。

23 に示す様なビデオ・カメラを2個用いてもよい。 一方のカメラを使つて低X線エネルギの画像を求め、他方を使つて高X線エネルギの画像を求めるディジタル形螢光透視装置が、/98/年/月28日に出願された保属中の米国特許出願通し番号第 227,249号 に記載されている。

こうで説明している実施例では、/つのビデオ・カメラ 23 を使つているが、ビデオ・カメラのターゲットの原次走査によつて得られたアナログ・ビデオ信号が、 画素を要わすディジタル数に変換され、その値が画素の強度又は輝度レベルに

対応する。 アナログ・ビデオ信号がアナログ・ ディジタル変換器 (ADC) 25 によつて、例えば面 素あたり/0ピットのディジタル・ワードに変換さ れ又は量子化される。 ADC 25 の出力が母線 28 を介して入力処理装置(IP) 29 の入力に結 合される。 との入力装置は破憩の囲みの中にあ るディジタル形ビデオ処理装置(DVP) 31 の入 力段である。 IP 29 がルックアップ・テーブ ルを構成していて、 ADC 25 から来る線形のデ ィジタル画素値を対応する対数値に変換し、この 対数値が入力処理装置から母線30 に出力される。 母線 30 は点 35 で母線 36 と2つの分岐母線 37,37亿分れる。 母線 36 はブロック 38 で 示した演算処理装置のノつの入力である。 演算 処理装置は第2図に詳しく示してあり、後で必要 に応じて説明する。 分岐母線37,37が夫々の MUX 39.40.41.42 の入力に結合される。と の各々のMUXの別の入力が循環(wraparound) 母線 43 に結合されている。 との循環母線は演算処 理装置 38 の出力母線 44 に接続されている。

算処理装置の入力 59 に結合されると共に、MUX 49,51 の入力にも結合された共通母線 60 に結合される。 演算処理装置の出力母線 44 は MUX 49,51の対応する入力にも結合される。

任意の処理状態にある画像を要わすディジタ

ル・データは、DVP 31の任意の/つのMUX 49,51 から出力するととが出来る。 例えば、 MUX 49 はその出力母線 70 を介してルックア ップ・テーブル (LUT)71に 画像データを出力す ることが出来る。 この画像データがこの後ディ ジタル・アナログ変換器 (DAC) 72 IC 供給され、 そとでディジタルの面素データがアナログ・ビデ オ佰号に変換されて、ブロック 73 で示したビデ オ磁気ディスク記録装置の様を大容量記憶装置に 記憶される。 後で明らかになるが、ビデオ記録 装置 73 は、例えば、低X線エネルギ及び高X線 エネルギの面像、経時サブトラクション像及び混 成サプトラクション像に対応する画像フレームの 画素データをアナログ信号形式で配憶する為に使 りことが出来る。 ビデオ記録装置 73 は任意の

ディジタル形ビデオ処理装置(DVP) 31 の他の主な部品は、夫々FMA,FMB,FMC,FMD の符号を付した火つの完全フレーム配像装置 45,46,47,48 である。 後で説明する後光透視装置の好ましい動作様式と考えられる様式では、3つの完全フレーム配像装置しか必要としないが、別の有用な様式では、火つの配像装置が必要である。 この例では、完全フレーム配像装置 45 乃至 48 は、/つの画像フレームを構成する 面繁に対応する 3/2×3/2 個のディジタル値の配列を記像することが出来る。

第/図の一番右側にDVPの2つの出力MUX 49.51 がある。フレーム配像装置 45(FMA) からの出力母額 52 が演算処理装置 38 の/つの 入力 53 に結合されると共に、共通母額 54 に結 合された MUX 49.51 の入力に結合される。同 様に、FMB(46)の出力母額 55 が演算処理装置 38 の別の入力 56 に結合されると共に、MUX 49.51 の入力にも結合された共通母線 57 に結 合される。 FMC(47)からの出力母額 58 が演

様な伝達関数を持つている。 データが LUT 80 で修正された後、ディジタル・アナログ変換器 (DAC) 81 に送られ、そとで信号がアナログ・ビデオ信号に変換されて、テレビジョン・モニタ 78 を作動する。

利用者は利用者コンソール 82 を通じて上記 装置と連絡する。 とのコンソールは利用者の要 請を入力する為のキーボード 82 を持つている。 装置に於けるタイミング、制御並びにデータの転 送と操作は、/98/年//月/3日 に出顧された係 属中の米国特許出顧通し番号第 32/,307 号 に詳 しく記載されている。

との発明を理解するのに十分な程度に、制御 装置の説明をする。 基本的 水面像データの収集、 経時サブトラクション、 混成サブトラクション並 びにデータの再処理等を含む穏々の X 線方式を実 行する為のプログラムが、 ホスト C P U であるシ ステム制御器 1 7 の記憶装置(図に示してない) に記憶されている。 システム制御器 1 7 がコン ソール 8 2 からの利用者の要請に応答して、「 処

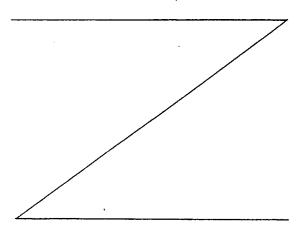
その他の部品は図に示してないレジスタを持つて いて、これがDVP~CPU制御器89から符号ワー ドを受取る。 との符号ワードで、ビットが、必 要に応じて部品を制御する様に又はデータ通路を 変える様にセットされ又はセットされない。 作符号ワードを部品のレジスタに伝達する母譲は 個別に示してないが、I/Oインターフェイス 88 に結合された母級部分 90 によつて包括的に示し てある。 前掲米国特許出顧通し番号第32/、307 号に記載されている様に、画像データを収集して いる間、DVP 31内のデータ通路は変更しない。 データ通路は、ビデオ・カメラ 23 の垂直消去期 間の間だけ変更される。 とゝで説明している装 置のハードウェアは、この米国特許出顧とは異な る形で配置されていて、前に説明した経時サブト ラクション処理及び混成サブトラクション処理を 行なりことが出来る様になつている。

一般的に云うと、利用者の要請によるX線方式に応答して処方を実行する様に装置の初期設定をした後、X線制御装置 1.6 に結合された手動の

方」と呼ぶ命令の組を入出力(I/O) インターフ ェイス・モジュール 84 及び両方向アドレス/デ - 夕母線 85 を介して即時読出記憶装置 (RAM) 87 に送る。 院出専用記憶装置(ROM)86、 Ⅰ/0インターフェイス88及びディジタル・ビデ オ処理装置 CPU(DVP - CPU) 制御器 89 もそれ ぞれの母譲によつて母譲 85 に結合されている。 DVP - CPU 制御器 89 が、 ROM 86 に配憶され ている解釈プログラムを使つて、処方を解釈し、 との処方を実行するのに必要を機能を遂行する様 に、装置の種々の部品を設定する。 例えばディ ジタル・ビデオ処理装置 31 の入力処理装置 29 は線形様式又は対数変換様式で動作する様に設定 することが出来る。 MUX 27,39乃至42, 49,50 の様な種々の多重化器を選択的に作動し 又は不作動にすることが出来る。 フレーム記憶 装置 45 乃至 48 は読出し又は客込みに設定する ことが出来る。 演算処理装置 38 は選ばれた様 式で動作する様に設定するととが出来る。 装置 内のこれらの部品並びにこれまで説明しなかつた

スイッチ 1 6 を一時的に閉じるまで、 X 線画像データの収集は開始されない。 DVP - CPU 制御器 8 9 が両方向母線 1 8 を介して X 線制御装置 1 6 に作動信号又は用意完了信号符号を供給して、装置の全ての機能が適正な時間関係にある場合にのみ、 X 線がオンになる。 カメラ制御インターフェイス又はモジュール 9 1 が DVP - CPU 制御器の母線 8 5 及びビデオ・カメラに結合され、ビデオ・カメラ 2 3 を制御する。 例えば、カメに続けて かっとは X 線 国 出の間、 原次様式で 説出るが、 これは後で 説明する。

第/図の演算処理装置 38 の主な部品が第2 図に示されている。 演算処理装置は MUX 95, 96,97 を有する。 これらの MUX がよつの入 力を持ち、その任意のもの又は全てが前に第/図 について説明した母線 53,56,36,59及び 62 を介してデータを受取る。 /2ピット母線 98 が MUX 95 の出力を演算論理装置 (ALU) 100 の/つの入力 99 に結合する。 母線101 が MUX 96 の出力を掛算器(MULT)102の入力に結合する。 母級103がMULT 102の出力をALU 105の/つの入力104に結合する。MULT 102 は別の入力母級106を持つている。 ディジタルの形に表わした重み係数又は倍率 k₂をDVP-CPU制御器89から母級106を介してMULT 102に入力し、MULT 102の入力母級101から供給された面像データに、必要な時、k₂を乗ずるととが出来る様にする。 k₂は低X級エネルギの面像データに対する重み係数又は倍率である。



来る様にしている。 重み係数の選び方により、利用者は、表示される画像の中で骨又は軟らかい組織の好ましい相殺が得られる様を係数を選ぶととが出来る。 ホスト CPU 制御器 17 の配憶装置に相異なる重み係数を配憶しておき、利用者用コンソールのキーボード82'で選ぶことが出来る。3つの配憶装置FMA、FMB、FMC を用いるとの発明の実施例では、利用者が、k_ℓ及びk_hの値を、画像の再処理の間、超適の相殺を達成する任意の値に変えることが出来る様にするキー・スイッチが設けられている。 4つの配像装置FMA、FMB、FMC、FMD を用いる実施例では、k_ℓ及びk_hの値は手順が開始される前に選ばれるが、再処理の間に変えることも出来る。

部3図は、血管中のX 般造影剤の濃度が時間と共に変わる様子を示すグラフである。 この例では、造影剤を時刻のに静脈注射したと仮定している。 10秒より少し短い時間で、造影剤が混じつた血液が関心領域内の血管に入り始める。 約15秒で、造影剤の濃度が最大になり、 25秒

母線109 が MUX 97 の出力を別の MULT 110 の入力に結合する。 母線111 が、高X線エネルギで得られる画像データに対する重み係数 kh を DVP - CPU 制御器 89 から MULT 110 に供給出来る様にしている。 母線113 が MULT 110 の出力を ALU 105 の他方の入力 114 に結合する。 ALU 105 の出力が母線115 を介して、必要に応じて利得を発生する伝達関数を持つルックアップ・テーブル(LUT)116 の入力に結合される。 LUT 116 の出力が母線117 を介して ALU 100 の他方の入力118 に結合される。 ALU100 の出力母線 44 が、第/図の演算処理装置 38 の出力に示した同じ母線 44 に対応する。

低及び高エネルギの重み係数 kg 及び kh は、必要に応じて、夫々掛算器 102、110 に入力する ことが出来ることに注意されたい。 実例では、利用者が、テレビジョン・モニタ 78 のスクリーンに画像が表示されるのを見ながら、演算処理装置 38 のMULT 102 及び 110を介して、画像データに対する異なる重み係数の値を加えることが出

に向つて時間が経つにつれて段々薄くなる。 との場合、造影剤の注射と、到着と、それが出て行く間の時間はこれより長くなつたり短くなつたりすることがある。

第4図は経時サブトラクション、エネルギ・ サブトラクション及び選成サブトラクションの間 の基本的な違いを示している。

で充たされた血管が残る様にする。 次に、コントラスト並びに解像度又は鮮明さが最高の血管を写す画像をみつける為に、登像を相次いで表示する。 これは必ずしも、造影剤の濃度が最大の所で得られた画像ではない。

第4図のエネルギ・サブトラクションでは、 造影が検討している血管に到着する少し的びる などのがは更に多くの対の低及び高 などのがは異出、即ち、低及び高平均エネルギの は出を行なう。 例えば、低エネルギの露出を で行なりのは及び高エネルギの対象とを にして、一連の低及び高エネルギの対象とを がして、一連の低及び高エネルギの対象を がして、とが出来、で続ける造影が別のの ピークを通越すまで続けることが出来る。 典型 的には、フレーム時間内に行るの間にままいた。 ターゲットは、次のフレームの間に既にディジタル 、この間、画像フレームを同時にディジタルに して、面案データとし、記憶する。 対の

あつても、有害な影響はない。

選成サブトラクションを行なり新しいるつの。 方法を第4図について説明する。 / つの方法は、 時刻 T₅ の様に、造影剤が到着する前に、低エネ ルギ及び高エネルギのノ対の露出をたて続けに行 なう。 これらの露出は、身体の動きが殆んど起 り得ない様に、数テレビジョン・フレーム時間内 に行たうのが普通である。 一連のとの様を対を /秒の間隔で行なうととが出来る。 接近して相 次ぐ/対の内の2つの面像を組合せ又は放算し、 その結果得られる造影前差像を記憶する。 との 像を作るための面案データは、放算の前に、軟ら かい組織が相殺されて骨構造が残る様に、倍率を かけ又は係数をかける。 T_{10} の様に、造影剤が 到着すると、接近して相次ぐ低エネルギ及び高エ ネルギの対の罵出を一続きとして行なり。 これ らの像を作るためのデータは、前と同じ倍率を用 いて倍率をかけ、その後減算して、軟らかい組織 をやはり相殺して、骨構造と造影剤を含む血管が 残る造影時意像(/つ叉は複数)を発生する。

ネルギの罵出は、次のフレーム時間の間に行ない、 その次のフレームの間に読出し、との結果得られ た生の高エネルギのディジタル化した函素データ を対応する記憶された低エネルギのデータから放 算して、差像フレームを発生し、後で表示する為 に、これを一連の他の差像と共にディスクに配憶 することが出来る。 エネルギ・サブトラクショ ンでは、低エネルギ及び高エネルギの一方又は他 方又は両方に対するデータは、両方の画像に共通 な軟らかい組織を相殺し又は放箕によつてなくす 様に倍率をかける。 然し、骨を相殺する様に倍 率をかけると、血管中の造影剤も幾分が相殺され ることになつて望ましくない。 信号対雑音比も 低下する。 エネルギ・サブトラクションの有利 な特徴は、/対の内の低エネルギ及び高エネルギ の画像が時間的に接近して得られるので、これら の画像の間で組織の不随意の動きの為に整合が目 立つて失われることがないことである。 エネル ギ・サブトラクションでは、高エネルギ及び低エ ネルギの対の翼出の合間に身体の実質的な動きが

との後、任意の造影時差像を任意の造影前差像から滅算して、その両者に共通のものをことごとく 相殺し、造影剤で充たされた血管の夫々の像が残 る様にする。

との発明で好ましいと考えられる別の選成サ プトラクション方法は、第4図の Ts から始まる 時の様に、造影剤が到着する前に、低エネルギ及 び高エネルギの舞出をたて続けに行ない、低エネ ルギの鴬出像をこの後経時サブトラクション像を 作るためのマスクとして使りものである。 造影 剤が到着した時、同様を低エネルギ及び高エネル ギの対の篿出を行なり。 との後任意の低エネル ギの造影時画像を任意の低エネルギの造影前画像 から滅算して、倍率を使わずに、経時サブトラク ション像を発生して表示する。 然し、混成サブ トラクション像を発生することが出来る様な処理 又は再処理の為に、画像データを取扱い且つ利用 出来る様にする。 経時サブトラクション像のノ イズが小さく。 整合が良好で、コントラストの解 像度が良ければ、温成サブトラクション像を発生

$$L_{\ell} = \mu_{\ell, i} x_{t} + \mu_{\ell, b} x_{b} + \mu_{\ell, i} x_{i}$$
 (3)

$$L_{h} = \mu_{h, t} x_{t} + \mu_{h, b} x_{b} + \mu_{h, i} x_{i}$$
 (4)

こ 1 でM及びLはマスク像及び生の像を表わし、 低字の ℓ 及び b は夫々低エネルギ及び高エネルギ のビームを表わし、低字の t, b及び i は夫々材料 の組織、骨及び沃素造影剤を表わす。 X線 線形 減衰係数を μ で表わし、ビーム中にある材料の厚 さを x で表わす。

低及び高X線エネルギに於ける画像の重みを かけた又は倍率をかけた組合せは次の様に表わさ れる。

$$M = k_{\ell} M_{\ell} + k_{h} M_{h}$$
 (5)

$$L = k_{\ell} L_{\ell} + k_{h} L_{h}$$
 (6)

と 3 でMは低エネルギ及び高エネルギの造影前画 像又はマスク像の対を組合せ又は破算した結果で あり、 Lは低エネルギ及び高エネルギの生の造影 の画素データは、一時的に記憶装置に配憶するととが出来る。 後で得られる画像は、その収集時間の間、便宜的に生の画像と呼ぶ。 エネルギ・サブトラクションを用いる場合、/対の内の低エネルギの露出は必ずしも高エネルギの露出より前に行なり必要がないことは明らかである。 データの取扱いが正しければ、この順序は逆にすることが出来る。 どの対でも、一方又は他方を最初にすることが出来る。

次に温成サブトラクション方法並びに経時サ ブトラクション方法の数学的な背景を説明する。 画業データが対数値に変換される選成サブトラク ションでは、造影前画像又はマスク像は次の様に 表わされる。

$$M_{\ell} = \mu_{\ell, t} \times_{t} + \mu_{\ell, b} \times_{b} \tag{1}$$

$$M_h = \mu_{h, t} x_t + \mu_{h, b} x_b$$
 (2)

造影時画像又は生の画像は次の様に表わされる。

時画像の対を組合せ又は破算した結果である。 k は乗数であり、これは式(5)及び(6)の代数的な破算が行なわれる時、任意の密度を持つ材料が相殺される機に調節することが出来る。 こういう かいまな しん 実験的な 測定によつてその値を 決定する ないは 前に 述べた 様に、 利用者が k の 種々の値を 試 してみる ととが出来る が k で の 相殺が k で の は とれにする と、 アーチファク コント の 相殺が k で とれにする と、 アーチファク コント の 相殺が k で とれにする と、 アーチファク コントラスト が は となる 様にする と により、 最適に する と が 出来る 様にする ことにより、 最適に する は が と が は な な くし又は 相殺する 様に 選ばれる。

組合せの係数は軟らかい組織による画案の値 を相殺する様に選ぶことが出来る。 式(1)及び(2) を式(5)に代入すると、その結果は次の様になる。

$$M = (k_{\ell} \mu_{\ell, t} + k_{h} \mu_{h, t}) x_{t} +$$

$$(k_{\ell}\mu_{\ell,b} + k_{h}\mu_{h,b}) \times_{b}$$
 (7)

Cれは x₁ (組織の厚さ)の係数をゼロに等しく

することにより、組織の相殺が達成し得ることを 示している。 従つて、組織を相殺する為の組合 せ係数の比は次の通りである。

$$\frac{k_h}{k_\ell} = \frac{-\mu_{\ell,\,t}}{\mu_{h,\,t}} \tag{8}$$

マスク像及び生の像の両方に同じ比を使う。 式(1)、(2)、(3)及び(4)を式(5)及び(6)に代入して、式(8)を使うと

$$M = k_{\ell} (\mu_{\ell,b} - \frac{\mu_{\ell,t}}{\mu_{h,t}} \mu_{h,b}) x_{b}$$
 (9)

$$L = k_{\ell} (\mu_{\ell,b} - \frac{\mu_{\ell,t}}{\mu_{h,t}} \mu_{h,b}) x_{b} +$$

$$k_{\ell} (\mu_{\ell, i} - \frac{\mu_{\ell, i}}{\mu_{h, i}} \mu_{h, i}) x_{i}$$
 00

混成方法の最後の工程は、骨の影を除く為に、 エネルギ被算したマスク像及び生の像の時間被算 である。 即ち

装置を特定の様式で動作させることにより、低工 ネルギ及び高エネルギのマスク像のデータ及び低 エネルギ及び高エネルギの生の画像データを収集 する間、係数(ke及びkh 又はkh/ke)を決定 したり、或いは使り必要はない。 これに伴つて、 経時サブトラクション像がテレビジョン・スクリ ーン 77 に表示される。 経時サブトラクション 像で、軟らかい組織の動きによるアーチファクト があまりなく、造影剤で充たされた血管が明瞭に 限定されていれば、選成サブトラクションに進む ととは不要である。 この場合、この発明では、 経時サブトラクション像のデータは、単に低X級 エネルギの造影時面像データ (Lg)を低X線エネ ルギの造影前画像又はマスク像データ (M_{ℓ}) から 放算した結果である。 との結果得られた低エネ ルギの差像は、どの進成サプトラクション像の組 合せに較べても。 SNR が一層高いと云う利点が ある。 混成サブトラクション方法の必要がある と判れば、この方法を再処理様式で実施する。 との時、この発明に従つて係数kを用いる。

D = M - L

$$= k_{\ell} \left(\mu_{\ell,i} - \frac{\mu_{\ell,i}}{\mu_{h,i}} \mu_{h,i} \right) x_{i} \qquad \qquad 0$$

とゝでDは、骨並びに組織の両方を表わす画素の 値が相殺され又は被算によつて消えた混成サブト ラクション像データである。

式(1)を式(5)及び(6)で直接的に表わすと、その 結果は次の様になる。

$$D = k_{\ell} M_{\ell} + k_{h} M_{h} - k_{\ell} L_{\ell} - k_{h} M_{h}$$

$$= k_{\ell} (M_{\ell} - L_{\ell}) + K_{h} (M_{h} - L_{h})$$

$$= k_{\ell} T_{\ell} + k_{h} T_{h}$$
(2)

とゝでT_g 及びT_h は夫々低エネルギ及び高エネルギの経時サブトラクション像又は差像を表わす。 従つて、線形混成サブトラクションでは、エネルギ・サブトラクション及び経時サブトラクション を行なり順序は問題ではない。

との発明の1つの特徴として、第1図に示す

前段に述べた動作様式を次に第/図及び第3 図と、部分 5A 及び 5B から成る第3 図の時間線 図について説明する。 第3 図の部分 A は、X線 貫出及びテレビジョン・カメラの読出しの時間順 序であり、部分 B はビデオ処理装置の時間順序で ある。 最初に、マスク像を作るディジタル画案 データを 2 つの工程で求めなければならない。

- (1) 第よA図のテレビジョン・フレーム「1」の間、低X線エネルギ(低 k V)の造影前舞出を行ない、その間カメラの読出しは消去しておく。次のフレーム「2」の間、ビデオ・カメラ又はテレビジョン・カメラ 23 のターゲットを順次走査様式で読出し又は走査し、その結果得られたディジタル画素データを第/図の完全フレーム配憶装置 FMA に配載する。
- (2) 低 k V の 露出に対するカメラの銃出しの 直後、第 5 A 図のフレーム 「3 」 の間、高エネル ギ (高 k V) の造影前露出を行なう。 次にフレ ーム 「4 」で、カメラのターゲットを順次走査様 式で走査し、その結果得られたディジタル・デー

タを FMB に配催する。 第5A 図の続くフレーム「5」の間、テレビジョン・カメラのターゲットを消す。

この後、次に述べる様に、関心のある血管に 造影剤が到着すると予想される時刻から開始して、 造影時画像を収集する。

(3) 第5A図の最初のテレビジョン・フレーム「1」の間、低エネルギの造影時露出を行ない、その間テレビジョン・カメラのターゲットを消し、第5A図の次のフレーム「2」の間、カメラのターゲットを順次模式で走査する。 この画像に対する生のディジタル画素データを母線36を介している低kVの造影的画素データを FMA から演算処理装置の入力53に供給する。 演算処理装置の入力53に供給する。 演算処理装置の ALU 105で、低エネルギの生の造影時画素データを配載されている低エネルギの造影的データを配載されている低エネルギの造影的データを記載されている低アータを母線44に出力する。

(5) 第5A図のフレーム「3」に示すように、 **最後の低エネルギの生の造影時露出のカメラの銃** 出しの直径に、高エネルギの生の造影時間出を行 たい、フレーム「4」で、カメラのターゲットを 順次様式で走査し、フレーム「5」でテレビジョ ン・カメラを消す。 演算処理装置のALU105を 使つて、との高エネルギの生の造影時画像の画素 データを、前に述べた工程2で FMB に配催され ている造影前マスク像の画素データから被算する。 との結果得られた高エネルギの経時サブトラクシ ョン像データを第5B図の期間「8」で、順次走 査形式で FMC に配憶する。 前の工程をと同じ く、 FMC を飛越し様式で銃出し、 MUX 49、LU T 71 及び DAC 72 を介して出力し、第5 B 図の 期間「9」に、飛越し形式で高エネルギの経時サ プトラクション像として、ディスク記録装置 73 に記憶する。

工程 3 乃至 5 は、 追加の低エネルギ及び高エネルギの経時サブトラクション像を求め、 それを 飛越し形式でアナログ・ビデオ 記録装置 73 に記

(4) 第5図の部分 5B の期間「6」で示す様 に、低エネルギ経時サブトラクション像として₽ MC に順次走査形式で記憶する為、上記の FMA の面像から生の面像を放算した経時サブトラクシ ョン像データを母線 43 及び MUX 41を介して説 FMC に英入された時、 FMC からピ デオ速度で、奇数番号の水平走査線の画量データ を銃出し、次に偶数番号の水平走査線の画業デー 夕を読出す。 云い換えれば、飛越し様式で FM Cを読出すことにより、走査の変換を行ない、第 ゟ図の部分 5Bの期間「7」に示す様に、母線 58 及び 63 を介してMUX 49 に、そして母線 70 及び DAC 72 を介して LUT 71 に 供給して、 低 k♥ の経時サブトラクション像をディスク記録 装置 73 にアナログ飛越し画像形式で記載する。 低エネルギの経時サブトラクション像の内容をF MC から飛越し様式で供給して、MUX 51 に、次 いでLUT 80及び DAC 81 に出力して、アナログ 飛越し画像形式でテレビジョン・スクリーン 77 に表示する。

憶する為に、何回か繰返すことが出来る。 餌 3 図は、関心のある血管内の造影剤の農度を時間に 対して示す典型的なグラフである。 / 例として、 時期、0に、又は造影剤を注射してから約9秒ま での時間の内の任意の時に、高エネルギ及び低エ ネルギの造影前マスク像のデータを求めることが 出来る。 造影時の韓出は、造影剤がまだX線の 視野内にない9秒の直前に開始するととが出来る。 との為、例えばノ砂の間隔で、一連の高及び低工 ネルギの造影時画像の対が得られる。 9秒の所 で、少量の造影剤が現われる。 約 / 5 秒の所で 得られた画像はコントラストが最高である。 コ ントラストが最大の低エネルギ及び高エネルギの 画像データは、夫々記憶されている低エネルギ及 び高エネルギの逸影前マスクから波算するのに最 良であることもあるし、ないこともある。 例至 ば、コントラストが最大の造影時画像は、軟らか い組織の動きによるアーチファクトを持つことが コントラストが最大になる前又は後に得 られた造影時データは、アーチファクトが一層少

なく、低エネルギ及び高エネルギの造影前画像デ ータとの整合が一層よくて、経時サプトラクショ ン像を発生するのに、コントラストが最大ではな いデータを使り方が望ましいととがある。 代り の造影前マスク像、又は造影時範囲内にあるが、 コントラストが最大ではない像を選び、任意の! つの高エネルギの造影時画像をそれと組合せて、 **最適のコントラストを持つ経時サブトラクション** 像をみつけることが出来る。 然し、別のマスク の選択は、その動きが選ばれた造影時画像の動き と合う場合、動きによるアーチファクトをたくす だけである。 得られる最善の経時サブトラクシ ョン像を求めて探す!つの理由は、との様を像が 普通は最適の信号対雑音比(SNR)を持つている からである。

軟らかい組織の動きが目立つたアーチファクトを作る原因にならないか、或いは低エネルギの経時サブトラクション像に軟らかい組織の動きが存在しない場合、最終的な低エネルギの経時サブトラクション像(/つ又は複数)の信号対雑音比

ラクション像がみつからたい場合、進成サブトラ クション方法を実施するのがよい。 混 成サブト ラクションは、低及び高エネルギの画像を放算す る時、軟らかい組織が完全に放算して消える為。 軟らかい組織の動きの影響を全く受けない。 更 に、この差像を作る基になつた前の経時サブトラ クションの際の翼出の結果として、既に骨が相殺 典型的には経時サブトラクションの SNR の約半 分である。 従つて、とれは、コントラストが最 大の画像に対して約3秒以内に接近しない様な、 前段に述べた様な別のマスクを選ぶことに相当す る。 動きを止めることに関する限り、経時サブ トラクションで得られるのと同じ SNR に対し、 混成サブトラクションは *50* 倍乃至/00倍よいと とが判つた。

この発明では、上に述べたイメージング順序が完了した後、幾つかの低エネルギ及び幾つかの 高エネルギの経時サブトラクション像フレームに 対するデータが、飛越し形式で、ディスク配録装 を更に改善することが出来ることが判つた。 の改善は、低エネルギの経時サブトラクション像 単独に較べて、最終像を得るため、高エネルギの 経時サブトラクション像に対して、低エネルギの 経時サブトラクション像の成る食みをかけた又は 倍率をかけたものを、放算ではなく加算するとと によつて達成される。 欲しい大部分の情報は低 エネルギの経時サブトラクション像にあるから、 低エネルギの経時サブトラクション像には高エネ ルギの像よりも重みを与える。 低エネルギの経 時サブトラクション像は一層よいコントラストを 持つ。 勿論、前に述べた工程で使われる画像を 収集してディスクに配憶する順序の為、ディスク には幾つかの低及び高エネルギの経時サブトラク ション像があり、従つて、任意の低エネルギの経 時サブトラクション像に重みをかけて前に述べた 様に任意の高エネルギの経時サブトラクション像 に加算し、造影剤のコントラストが最良の最終像 を求めるととが出来る。

動きによるアーチファクトのない経時サブト

置 73 にアナログ・ビデオ借号として記憶される。 との内の任意の経時サブトラクション像をテレビ ジョン・モニタ 78 に表示することが出来る。 低 kV の経時サブトラクション像は、その SNR が最高であるから、順次表示して、どの画像によ ると、骨が最も完全に相殺されて、血管が最高の コントラストで見られるかを決定するととが好ま しい。 軟らかい組織の動きによるアーチファク トが存在することによつて、混成サブトラクショ ン方法を実施すべきであると判つた場合、との発 明では、馮成サブトラクションの為の全てのデー タが既にアナログ・ビデオ・ディスクに記憶され ているから、追加の露出を行なり必要はない。 混成サブトラクションは、単にアナログ記録装置 73 の磁気ディスクに配憶されている情報を再処 理するだけであり、とれは後で更に詳しく説明す

今述べた様に検査する為に、低エネルギの経時サブトラクション像を要示する為、その各々を表わす飛越しアナログ信号が母級 79 を介して

ADC 25 に出力され、そとでディジタル信号に再 び変換される。 次にディジタル画素信号が変更 なしに、ディジタル・ビデオ処理装置 31 を通さ れ、MUX 51 から母線 79 を介して LUT 80 及び DAC 81 に出力され、アナログ・ビデオ信号に変 換して、テレビジョン・モニタ 78 を駆動する。 配置されている経時サブトラクション像を順番に **要示することは、コンソール 82 のキーボード** 82'を使つて行なりことが出来る。 次に退成サ ブトラクションの為、任意の低エネルギの造影時 画像を低エネルギの造影前画像から破算したこと によつて得られた差像の面景データ、即ち、低エ ネルギの経時サブトラクション像のデータをアナ ログ・ディスク記録装置 33 から検索し、再びデ ィジタル化した後、 FMA に配憶する。 視野に ある造影剤が最大になる様な低エネルギの経時サ ブトラクション像が、普通使うのに好ましい面像 である。 との低エネルギの経時サブトラクショ ン像のデータを FMA に配憶して、飛越し様式で 読出す。 とれは、前にとの様式で記録装置 73

に送り、そとでデータに kh を乗ずる。 MUL T102及び110からの対応する画業データが次に ALU 105 で被算される。 LUT 116 及び ALU 100で利得並びにオフセットが導入され、データ が混成サブトラクション・ディジタル面景データ として、演算処理装置の母線 44 に出力される。 この画景データはビデオ処理装置の出力MUX51 を介して送り、テレビジョン・スクリーン 77 に 混成サブトラクション像を表示出来る様にする為 のアナログ・ビデオ信号に変換することが出来る。 混成サブトラクション画 雲データは、ビデオ処理 装置 31 の MUX 49 から送出して、希望によつて 将来表示する為に、アナログ・ビデオ信号に変換 してディスク記録装置 73 に記憶することも出来 5。

式(8)で示す様に、組織の動きが整合外れのアーチファクトの重要な原因になる為に最も重要である軟らかい組織の相殺は、式(8)の右辺に等しくなる様にkの比を選ぶことによつて達成し得る。 この比を第/次近似として使うことが出来る。 のディスクに配位されていたからである。

FMA が一杯になつたら、対応する高エネル ギの経時サブトラクション像に対するデータをデ ィスクから呼出し、演算処理装置 38 を使つて対 応する低エネルギの経時サブトラクション像と面 素毎に組合せる為に、 FMB に保持することが出 処理装置 38 でしまければならないこと 来る。 は、式似に従つて、低エネルギ及び高エネルギの 経時サブトラクション像を組合せることである。 これらの像では、動かない軟らかい組織並びに骨 は既に相殺されており、造影剤で充たされた血管 の画像と、軟らかい組織の動きによるアーチファ クトとが残つている。 とりいりアーチファクト を除く為、低エネルギの組合せを扱わす画気デー タに適当な係数 k』を乗じ、高エネルギの組合せ に適当な係数 kh を乗じて、軟らかい組織を相殺 しなければならない。 との為、 FMA からの歯 像データが演算処理装置 38 にある MULT 102に 供給され、そとで各々の面案の値にkgを乗じ、 FMB からのデータをこれに対応してMULT110

前に説明した様に、利用者には係数の異なる値を 利用出来る様にするととが出来る。 との為、F MA 及び FMBからの画像データに反復的に種々の 係数を作用させて、利用者が、テレビジョン・ス クリーン 77 を見ることにより、 どの温成サブト ラクション像が、最善のコントラスト並びに解像 度で、造影剤で充たされた血管を示すかを判定す ることが出来る様にする。 更に、低エネルギ及 び高エネルギの或る順序の経時サブトラクション 像が作られると仮定しているから、そのどれでも アナログ・ビデオ記録装置から検索して、前に述 べた様に処理し、最善の混成サブトラクション像 を選ぶことが出来る。 画像データの再処理手順 は、勿論追加のX線露出を行なりことを必要とせ ずに実施される。

上に述べた方法は、3つの完全フレーム記憶 装置 FMA、FMB、FMC で構成される装置を用い て実施される。 低 kV の経時サブトラクション 像又は混成サブトラクション像をその収集中に表 示し、且つ収集中にこれらの像を記憶することが 出来る様にする別の方法は、ギつの完全フレーム 記憶装置 FMA、FMB、FMC、FMD(FMD は参照 番号ギャで図示されている)が第/図に示す様に 必要となる別の実施例の装置を用いる。 この方 法では、前に収集した経時サブトラクション像を 再処理しなくても、混成サブトラクション像を得 ることが出来る。 混成サブトラクション像が収 集過程の間に発生される。 この別の装置の構成 と方法を、主に第/図及び第3図と、部分6A及 び6B 図に分れた第6図の時間顧図を参照して説 明する。

前に説明した実施例の場合と同じく、最初の動作は2つの工程でマスク像を収集することである。

(1) 第6図の部分6Aのフレーム「1」に示す様に、低エネルギの造影的X線露出を行ない、 この時テレビジョン・カメラのターゲットを消しておき、部分6Aのフレーム「2」に示す様に、 選出が終了した後、順次走査様式でビデオ・カメ ラ 23 のターゲットを読出し、その結果得られる

画素が発生される時、部分 6 A のフレーム「2」及び部分 6 B の期間「6」の一致で示す機に、演算処理装置の A LU 105 を使つて、 FMA に記憶されている低エネルギの造影前データから順次様式でこの生のディジタル画案を減算する。 各々の対応する画素の減算結果を、低エネルギの経時サブトラクション像として、部分 6 B の期間「6」に示す様に、順次形式で相次いで FMC に記憶する。

(4) その前の低エネルギの造影前露出に対してカメラの統出しをした直後、部分 6A のフレーム「3」に示す様に、高エネルギの造影時 X 線露出を行なう。 高エネルギの選出の間、部分 6A のフレーム「3」並びに部分 6B の期間「7」に示す様に、 FMC から飛越し形式で低エネルギの造影時経時サブトラクション像を読出し、その結果をビデオ・ディスク 73 に配慮する。

(5) 部分 6A のフレーム 「4」 に示す様に、 高エネルギの造影時 こか終了した後のフレーム の間、順次 定弦様式でビデオ・カメラ 23 のター ディジタル画彙データを完全フレーム配像装置 P MAに配像する。

(2) 低エネルギ画像の読出しの後の最初のフレーム期間の始めに、高エネルギの造影的X線算出を行ない、部分6人のフレーム「4」に示す様に、舞出が終了した後のフレームの間、順次走査様式でピデオ・カメラ 23 のターゲットを読出し、その結果得られたディジタル・データを配憶装置FMB に配憶する。 次のフレーム「5」の間、テレビジョン・カメラのターゲットを消す。

この2つの工程が完了した後、普通は数秒間が経過した後、第3図の5秒の直前と云う様に、 造影剤が血管に到着すると予想される直前から始めて、次の様に或る順序の造影時画像フレームを 求める。

(3) 部分6人のフレーム「1」の間、低エネルギのX線算出を行ない、フレーム2に示す様に、 露出が終了した後、順次走査様式でピデオ・カメ ラ 23 のターゲットを読出す。 とうして得られ た実時間の又は生の低エネルギ造影時ディジタル

ゲットを読出す。 との結果得られた実時間の又は生の造影時ディジタル面素データが発生される時、又は部分 GA のフレーム「4」に示す機に順次機式でターゲットから読出される時、それを、演算処理装置のALU 105 を使つて、 前以てFM Bに配憶されている対応する高エネルギの造影前面柔データから順次模式で減算する。 各々の対応する画素の減算結果を、高エネルギ経時サブトラクション像として順次形式で配憶装置 FMD に配慮する。 ターゲットを消す。

(6) 飛越し形式で記憶装置 FMC から低エネルギの経時サブトラクション像データを説出すと同時に、高エネルギの経時サブトラクション像データを飛越し様式で第4の記憶装置 FMD から説出した低エネルギの経時サブトラクション像データを演算処理装置の MULT 102に入力すると共に FMD からの高エネルギの経時サブトラクション像データを同時に MULT 110に入力する。 MULT 102で、データに倍率又は係数 kg を乗じ、MULT 110で、データに係

数 kh を乗じて、軟らかい組織を相殺する。 M ULT 102 及び110 で係数を掛けたデータを同時に ALU 105 に入力して、一組のデータを他方の 組から被算し、その結果を既に飛越し形式にをつている混成サブトラクション像としてアナログ・ビデオ・ディスクに配催する。

工程3乃至6に示した全ての手順は、造影剤の密度が最大であるか又は最大に近い時、/つ又は更に多くの像が得られる様に保証する為、付加的な造影時画像を得る為に繰返すべきである。 低エネルギ及び高エネルギの造影前画像データが 夫々FMA及びFMBに保持されており、との為データをFMC及びFMDに書き換えることになるが、 遠成サブトラクション過程は繰返して実施することが出来る。 然し、それまでの全ての混成サブトラクション像がディスクに配憶されていて、全ての低エネルギの経時サブトラクション像も配憶されているから、損失はない。

以上説明した一連の動作では述べなかつたが、 低エネルギの経時サブトラクション像は、それが

型的な又は / 例としてのグラフ、第 4 図は経時サブトラクション及びエネルギ・サブトラクション及び混成サブトラクションの特性並びにその違いを時間に対して示した線図、第 5 図及び第 6 図は経時サブトラクション像及び混成サブトラクション像を得る異なる様式に関係する時間並びに順序線図である。

主な符号の説明

10 : 患者

13 : X線管

16 : X級制御装置

23 : ビデオ・カメラ

29 : 入力処理装置(対数処理)

38 : 演算処理装置

45、48、47、48 : フレーム配憶装置

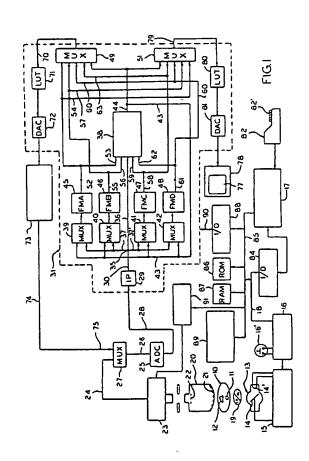
73 : アナログ・ビデオ配録装置

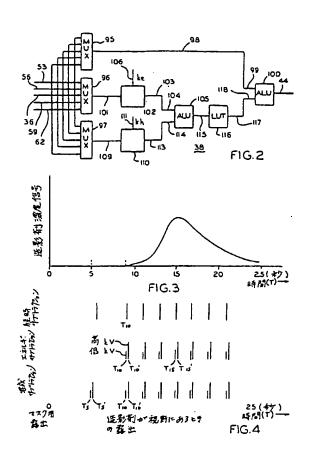
幹井山瓜人ゼネラル・エレクトリック・カンパニナ 代理人 (7630) 生 沼 徳 二 発生された時、テレビジョン・スクリーンに表示される。 更に、/つの手順が完了した後、低エネルギの経時サブトラクション像をディスクから い出して、それらを順次見ることにより、血管に於けるコントラストが最適である像をみつけることが出来る。 造影剤で充たされた血管が軟らに は組織の動きによるアーチファクトによつて健をディスク記録装置から選択して、検討の最善の像とすることが出来る。

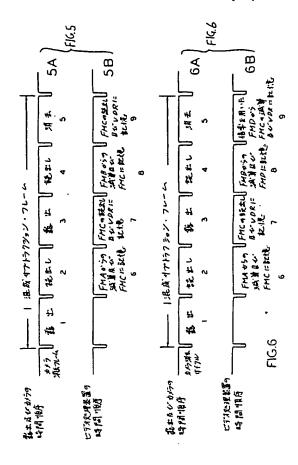
との発明の実施例を詳しく説明したが、との 発明の範囲は特許請求の範囲の記載によつて限定 されることを承知されたい。

ダ 図面の簡単な説明

第/図は種々の動作様式によつて選択的に 経時サブトラクション像及び混成サブトラクション像を得る装置のプロック図、第2図は第/図に /つのプロックで示した演算処理装置の更に詳しいプロック図、第3図は造影剤か静脈注射された 後の時間に対し、造影剤の漫度又は密度を示す典







第1頁の続き

⑤Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

H 04 N 7/18

L 7033-5C

⑩発 明 者 ステフアン・ジェイム

ス・リエドラー

アメリカ合衆国、ウイスコンシン州、ウオーワトサ、ノー

ス・エイテイシクスス・ストリート、1930番

⑩発 明 者 バリイ・ニュウエル・

ストーン

アメリカ合衆国、ウイスコンシン州、ウオークシャ、エス テイー・デイピッズ・ドライブ、ダブリユ303 エス3580

手統補正部(放)

平成 年 月 日 1.9.13

特許庁長官 双

1. 事件の表示 平成1年特許順第103625号

2. 発明の名称

X級画像サブトラクションの方法

3. 補正をする者

事件との関係

特許出願人

名 祢 ゼネラル・エレクトリック・カンパニイ

4. 代 및 人

住 所 〒107 東京都港区赤坂1丁目14番14号

第35與和ビル 4階

日本ゼネラル・エレクトリック株式会社・極東特許部内

超話 (588) 5200-5207

氏名 (7630) 生 沿 德 二

5. 福正命令の日付

平成1年8月14日(発送日:平成1年8月29日)

6. 福正の対象

図面の第6図

1. 補正の内容

別紙の通り(但し、補正の対象以外は変更なし)、第6図の図番号を正確に付す。



